

CERTIFICATE OF HAND DELIVERY

I hereby certify that this correspondence is being hand filed with the United States Patent and Trademark Office in Washington, D.C. on November 14, 2001.

Melissa Garton

Melissa Garton

IN THE UNITED STATES PATENT AND TRADEMARK OFFICE

In the application of:

Hiroji KATSUGARI

Serial No.: 09/925,974

Filing Date: August 10, 2001

For: DRIVING APPARATUS AND
METHOD OF SAME

Examiner: Not yet assigned

Group Art Unit: 2837

Handwritten signature and initials
1702

TRANSMITTAL OF PRIORITY DOCUMENT

Commissioner for Patents
Washington, D.C. 20231

Sir:

Under the provisions of 35 USC 119, Applicant hereby claims the benefit of the filing of Japanese patent application No. 2000-248603, filed August 18, 2000.

A certified copy of the priority document is attached to perfect Applicant's claim for priority.

It is respectfully requested that the receipt of this certified copy attached hereto be acknowledged in this application.

In the event that the transmittal letter is separated from this document and the Patent and Trademark Office determines that an extension and/or other relief is required, applicant petitions for any required relief including extensions of time and authorizes the Commissioner to charge the cost of such petitions and/or other fees due in connection with the filing of this document to

Deposit Account No. 03-1952 and reference Docket No. 325772024200. However, the Commissioner is not authorized to charge the cost of the issue fee to the Deposit Account.

Dated: November 14, 2001

Respectfully submitted,

By: 

Kevin R. Spivak
Registration No. 43,148

Morrison & Foerster LLP
2000 Pennsylvania Avenue, N.W.
Washington, D.C. 20006-1888
Telephone: (202) 887-1545
Facsimile: (202) 887-0763

日 本 国 特 許 庁
JAPAN PATENT OFFICE

別紙添付の書類に記載されている事項は下記の出願書類に記載されている事項と同一であることを証明する。

This is to certify that the annexed is a true copy of the following application as filed with this Office

出 願 年 月 日

Date of Application:

2000年 8月18日

出 願 番 号

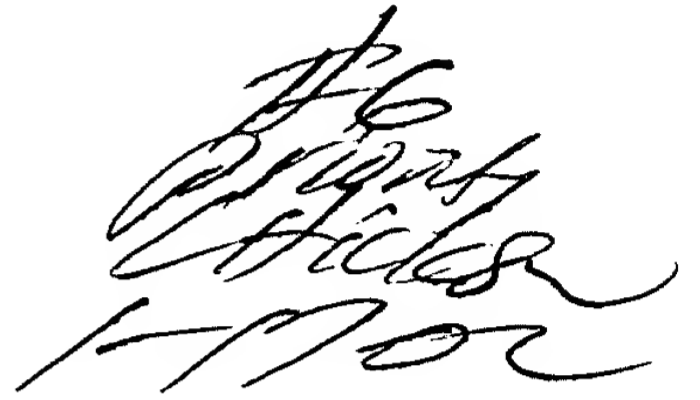
Application Number:

特願2000-248603

出 願 人

Applicant(s):

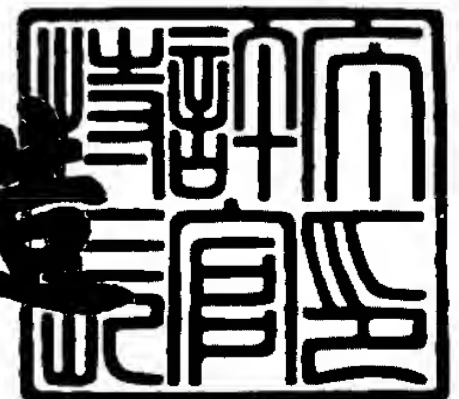
ミノルタ株式会社



2001年 6月 8日

特 許 庁 長 官
Commissioner,
Japan Patent Office

及 川 耕 造



出証番号 出証特2001-3054161

【書類名】 特許願

【整理番号】 172481

【提出日】 平成12年 8月18日

【あて先】 特許庁長官殿

【国際特許分類】 H02N 2/00

【発明者】

 【住所又は居所】 大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号大阪国際ビ
ル ミノルタ株式会社内

 【氏名】 葛城 廣治

【特許出願人】

 【識別番号】 000006079

 【住所又は居所】 大阪府大阪市中央区安土町二丁目3番13号大阪国際ビ
ル

 【氏名又は名称】 ミノルタ株式会社

【代理人】

 【識別番号】 100062144

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 青山 葆

【選任した代理人】

 【識別番号】 100079245

 【弁理士】

 【氏名又は名称】 伊藤 晃

【手数料の表示】

 【予納台帳番号】 013262

 【納付金額】 21,000円

【提出物件の目録】

 【物件名】 明細書 1

 【物件名】 図面 1

 【物件名】 要約書 1

特 2 0 0 0 - 2 4 8 6 0 3

【包括委任状番号】 9808001

【プルーフの要否】 要

【書類名】 明細書

【発明の名称】 駆動装置

【特許請求の範囲】

【請求項 1】 一端を静止部材に固定された圧電素子と、
該圧電素子の他端に摩擦係合されている被駆動体と、

上記圧電素子に、上記一端と上記他端との間における伸びの速度と縮みの速度とを異ならせるように電圧を印加する圧電素子駆動手段と、を有することを特徴とする駆動装置。

【請求項 2】 複数個の上記圧電素子を有することを特徴とする、請求項 1 記載の駆動装置。

【請求項 3】 上記圧電素子駆動手段は、上記圧電素子の分極方向とは垂直方向の伸びの速度と縮みの速度とを異ならせるように電圧を印加することを特徴とする、請求項 1 又は 2 記載の駆動装置。

【請求項 4】 上記圧電素子は薄板型であることを特徴とする、請求項 1、2 又は 3 記載の駆動装置。

【請求項 5】 上記被駆動体は、上記静止部材沿って回転自在に配置され、
上記被駆動体と上記静止部材との間に上記圧電素子が配置され、

上記圧電素子は、上記一端と上記他端との間の部分が、上記被駆動体の回転軸に対する略径方向に延在することを特徴とする、請求項 1 乃至 4 のいずれか一つに記載の駆動装置。

【発明の詳細な説明】

【 0 0 0 1 】

【発明の属する技術分野】

本発明は、駆動装置に関し、詳しくは圧電素子を用いて被駆動体を駆動する駆動装置に関し、特に精密機器や情報記録機器等に内蔵されている移動体を駆動するのに好適な駆動装置に関する。

【 0 0 0 2 】

【従来の技術】

従来、圧電素子を用いた駆動装置が提案されている。例えば図 1 に示した駆動

装置では、圧電素子 4 の伸縮方向の一端をベース部材 2 に固定し、他端に駆動軸 6 を固定し、駆動軸 6 と平行に配置されたガイド軸 5 で案内される被駆動体 7 が駆動軸 6 に摩擦係合するようにしている。そして、圧電素子 4 に伸びの速度と縮みの速度とを異ならせるように例えば鋸歯状の電圧を印加して駆動軸 6 を軸方向に振動させ、被駆動体 7 を駆動軸 6 に沿って移動させる。（例えば、特許第 2 6 3 3 0 6 6 号公報）。

【 0 0 0 3 】

【発明が解決しようとする課題】

【 0 0 0 4 】

しかし、上記タイプの駆動装置では、圧電素子 4 と被駆動体 7 との間に介在する駆動軸 6 を必要とするので、小型化・薄型化および低コスト化の改良には限界がある。

【 0 0 0 5 】

したがって、本発明が解決しようとする技術的課題は、被駆動体を駆動するために圧電素子と被駆動体との間に介在する部材がない駆動装置を提供することである。

【 0 0 0 6 】

【課題を解決するための手段および作用・効果】

本発明は、上記技術的課題を解決するために、以下の構成の駆動装置を提供する。

【 0 0 0 7 】

駆動装置は、一端を静止部材に固定された圧電素子と、該圧電素子の他端に摩擦係合されている被駆動体と、上記圧電素子に、上記一端と上記他端との間における伸びの速度と縮みの速度とを異ならせるように電圧を印加する圧電素子駆動手段とを有する。

【 0 0 0 8 】

上記構成において、圧電素子に電圧を印加することにより圧電素子が伸縮し、圧電素子の一端と他端との間の距離が変化するようにすることができる。圧電素子の一端は静止部材に固定されているので、圧電素子の他端を移動させることが

できる。圧電素子に伸びの速度と縮みの速度とを異ならせるように電圧を印加すると、圧電素子の他端が一方向に移動するときの速度と、これとは逆方向に移動するときの速度とが異なるようにすることができる。これにより、圧電素子の他端に摩擦係合する被駆動体を、圧電素子の他端が相対的に低速で移動する方向に移動させることができる。

【 0 0 0 9 】

上記構成によれば、圧電素子により、直接、被駆動体を駆動することができる。つまり、圧電素子と被駆動体との間に介在する駆動部材がない。

【 0 0 1 0 】

したがって、駆動装置の一層の小型化・薄型化および低コスト化を図ることができる。

【 0 0 1 1 】

好ましくは、複数個の上記圧電素子を有する。

【 0 0 1 2 】

上記構成によれば、被駆動体が、複数の圧電素子により複数箇所で摩擦係合され、これらの複数箇所を介して駆動されるようにすることができる。したがって、駆動の安定化、高出力化、駆動装置の小型化等を図る上で、好都合である。

【 0 0 1 3 】

好ましくは、上記圧電素子駆動手段は、上記圧電素子の分極方向とは垂直方向の伸びの速度と縮みの速度とを異ならせるように電圧を印加する。

【 0 0 1 4 】

この場合、例えば圧電材料の横効果（電界と直交する方向のひずみ）を利用して、圧電素子を伸縮することができる。

【 0 0 1 5 】

好ましくは、上記圧電素子は薄板型である。

【 0 0 1 6 】

この場合、例えば、圧電素子を静止部材と被駆動部材との間の狭い空間に配置したり、圧電素子の面に沿って電極を形成したりすることが可能であるので、駆動装置の小型化等に好都合である。

【 0 0 1 7 】

好ましくは、上記被駆動体は、上記静止部材沿って回転自在に配置される。上記被駆動体と上記静止部材との間に、上記圧電素子が配置される。上記圧電素子は、上記一端と上記他端との間の部分が、上記被駆動体の回転軸に対する略径方向に延在する。

【 0 0 1 8 】

上記構成において、被駆動体と静止部材との間に圧電素子が配置されるので、圧電素子の片側を静止部材に固定し、反対側を被駆動体と摩擦係合させるようにすることができる。

【 0 0 1 9 】

上記構成によれば、圧電素子の他端は周方向に移動するので、被駆動体に周方向の駆動力を与え、被駆動体を回転駆動することができる。この構成は、例えば、磁気ヘッドのピギーバック型アクチュエータとして好適である。

【 0 0 2 0 】

【発明の実施の形態】

以下、本発明の各実施形態に係る駆動装置について、図面を参照しながら説明する。

【 0 0 2 1 】

まず、本発明の第 1 実施形態の回転型駆動装置について、図 2 および図 3 を参照しながら説明する。

【 0 0 2 2 】

図 2 の分解斜視図に示すように、駆動装置は、大略、基板 1 0 に接着固定された駆動部 2 0 に、ロータ 3 0 をばね 4 0 で押圧して摩擦係合するようにしたものである。

【 0 0 2 3 】

基板 1 0 は、円板状の本体部 1 2 の上面に、軸 1 6 が突設されている。

【 0 0 2 4 】

駆動部 2 0 は、圧電材料、例えば P Z T [$\text{Pb}(\text{Zr}, \text{Ti})\text{O}_3$] を成分に含むセラミック圧電材料からなる。駆動部 2 0 は、略円板状の本体 2 2 の上下面に電極

が形成されている。各電極には、リード線 2 8, 2 9 が電氣的に接続されている。本体 2 2 の中心には、穴 2 3 が形成され、基板 1 0 の軸 1 6 が挿通されるようになっている。本体 2 2 には、放射状に延在する 3 つの切り欠き 2 2 a, 2 2 b, 2 2 c が形成されている。本体 2 2 の上面には、各切り欠き 2 2 a, 2 2 b, 2 2 c の一側に沿って突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c が形成されている。本体 2 2 の裏面は、各切り欠き 2 2 a, 2 2 b, 2 2 c の他側に沿って接着部 2 4 a (図示せず), 2 4 b, 2 4 c が形成されている。駆動部 2 0 は、本体 2 2 の穴 2 3 に基板 1 0 の軸 1 6 を挿通して基板 1 0 の上に駆動部 2 0 を重ねた状態で、接着部 2 4 a (図示せず), 2 4 b, 2 4 c が、基板 1 0 の上面に放射状に配置された接着部 1 4 a, 1 4 b, 1 4 c とそれぞれ接着固定される。

【 0 0 2 5 】

ロータ 3 0 は、略円板状の本体 3 2 の中心に、基板 1 0 の軸 1 6 が挿通される穴 3 3 を有し、軸 1 6 を中心に自在に回転できるようになっている。ロータ 3 0 は、ばね 4 0 により駆動部 2 0 に押圧され、ロータ 3 0 の下面が駆動部 2 0 の突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c に摩擦係合するようになっている。摩擦係合するロータ 3 0 の下面と突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c の上面とは、安定して摩擦状態となるよう、所定値以上の面精度を有する。

【 0 0 2 6 】

ロータ 3 0 を回転駆動するためには、リード線 2 8, 2 9 を介して駆動部 2 0 の電極間に電圧を印加する。これにより、駆動部 2 0 は、本体 2 2 が電圧印加方向 (厚さ方向) に対して垂直方向 (面方向) に伸縮する。本体 2 2 は切り欠き 2 2 a, 2 2 b, 2 2 c により 3 つの部分に分割され、周方向に伸縮しやくなり、さらに、各部分はその周方向一侧の接着部 2 4 a (図示せず), 2 4 b, 2 4 c が基板 1 0 に径方向に接着固定されているので、電圧の印加により、各部分の周方向他側の突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c が周方向に移動する。例えば図 3 (a) 又は (b) に示す鋸歯状の電圧を駆動部 2 0 の電極間に印加すれば、突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c は周方向一侧 (又は他側) には相対的に緩やかに、周方向他側 (又は一侧) には相対的に急に移動する。これを利用して、突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c が相対的に緩やか移動する周方向一侧 (又は他側) にロータ 3 0

を回転させることができる。

【 0 0 2 7 】

すなわち、突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c とロータ 3 0 は摩擦係合しているので、たとえロータ 3 0 と突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c との間に滑りが生じたとしても、突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c が径方向一侧（又は他側）に相対的に緩やか（相対的に低速で）移動するときには、ロータ 3 0 は、突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c からの摩擦力により、実質的には突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c と同方向、すなわち径方向一侧（又は他側）に移動する。一方、突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c が径方向他側（又は一侧）に相対的に急に（相対的に高速で）移動するときには、ロータ 3 0 の慣性力により、ロータ 3 0 が径方向一侧（又は他側）に移動し続け、又は静止し、突起 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c はロータ 3 0 に対して径方向他側（又は一侧）に相対的に移動する。これにより、ロータ 3 0 は、基板 1 0 および駆動部 2 0 に対して、径方向一侧（又は他側）に相対的に回転移動することになる。

【 0 0 2 8 】

次に、本発明の第 2 実施形態の直進型駆動装置について、図 4 ～図 7 を参照しながら説明する。

【 0 0 2 9 】

図 4 の断面図に示すように、駆動装置は、大略、中央部分が支持台 1 1 0 に接着固定された駆動部 1 2 0 の上に、テーブル 1 3 0 を載置したものである。

【 0 0 3 0 】

駆動部 2 0 は、第 1 実施形態と同様に圧電材料からなり、図 6 の平面図に示すように、長板状の本体 2 2 を有する。本体 1 2 2 の上面の長径方向両端には、短径方向に延在する突起 1 2 4 a, 1 2 4 b が上向きに形成されている。図 4 に示すように、本体 1 2 2 の下面全体に一つの電極 1 2 4 が形成され、その中央部分が接着剤 1 1 8 により短径方向に支持台 1 1 0 に接着固定される。本体 1 2 2 の上面には、長径方向両側にそれぞれ電極 1 2 6 a, 1 2 6 b が形成され、電極 1 2 6 a, 1 2 6 b 間には隙間 1 2 6 x が形成されている。3 つの電極 1 2 4, 1 2 6 a, 1 2 6 b には、それぞれリード線 1 2 8 ; 1 2 9 a, 1 2 9 b が接続さ

れる。

【 0 0 3 1 】

テーブル 1 3 0 を駆動するときには、例えば、図 5 (a) に示した波形の電圧をリード線 1 2 8 および 1 2 9 a を介して電極 1 2 4 と 1 2 6 a との間に印加し、図 5 (b) に示した波形の電圧をリード線 1 2 8 および 1 2 9 b を介して電極 1 2 4 と 1 2 6 b との間に印加する。これにより、本体 1 2 0 は、電極 1 2 4 と 1 2 6 a との間の第 1 部分 1 2 2 a と、電極 1 2 4 と 1 2 6 b との間の第 2 部分 1 2 2 b とのうち、一方が急に伸び、緩やかに縮み、他方が急に縮み、緩やかに伸びる。本体 1 2 0 の中央が支持台 1 1 0 に固定されているので、テーブル 1 3 0 と摩擦係合する突起 1 2 4 a , 1 2 4 b は、いずれも、長径方向一侧には急に移動し、長径方向他側には緩やかに移動する。したがって、テーブル 1 3 0 は、突起 1 2 4 a , 1 2 4 b が緩やかに移動する長径方向一侧に駆動される。

【 0 0 3 2 】

被駆動体を逆方向に駆動するときには、時間軸と平行な軸に関して対称な波形となる電圧を印加すればよい。例えば、図 5 (c) に示した波形の電圧を電極 1 2 4 と 1 2 6 a との間に、図 5 (d) に示した波形の電圧を電極 1 2 4 と 1 2 6 b との間に、それぞれ印加する。

【 0 0 3 3 】

図 7 は、第 2 実施形態の変形例であり、構成を簡略化したものである。駆動部 2 2 0 は、図 4 の構成の半分であり、本体 2 2 2 の一侧が支持台 2 1 2 に接着固定され、他側に突起 2 2 4 を有する。テーブル 2 3 0 の下面は、突起 2 2 4 の上面に摩擦係合している。基板 2 1 0 には、円筒 2 1 4 が回転移動自在に配置され、テーブル 2 3 0 の下面を平行移動自在に支持している。円筒 2 1 4 の代わりに、スライドベアリング等の適宜な機構でテーブル 2 3 0 を移動自在に支持するようにしてもよい。

【 0 0 3 4 】

次に、第 3 実施形態の駆動装置について、図 8 ～図 1 0 を参照しながら説明する。

【 0 0 3 5 】

図 8 の分解斜視図に示すように、駆動装置は、大略、第 1 アーム 3 1 0 の先端部 3 1 0 s に接着固定された駆動部 3 2 0 に、ばね 3 4 0 で第 2 アーム 3 3 0 の基端部 3 3 0 t を押圧して、摩擦係合するようにしたものである。

【 0 0 3 6 】

この駆動装置は、磁気ディスク装置のヘッド駆動用のピギーバックアクチュエータに適用したものである。すなわち、図 1 0 に示すように、駆動装置は、第 1 アーム 3 1 0 の先端部 3 1 0 s と第 2 アーム 3 3 0 の基端部 3 3 0 t との間に配置される。第 1 アーム 3 1 0 の先端部 3 1 0 s は、不図示のディスクに対して略径方向に大きく移動するようになっている。第 2 アーム 3 3 0 は、第 1 アーム 3 1 0 の先端部 3 1 0 s に突設された軸 3 1 6 に回転自在に支持され、駆動装置により回転駆動されるようになっている。第 2 アーム 3 3 0 の先端には、不図示のディスクに対して読み書きするための磁気ヘッド 3 8 0 が配置されている。

【 0 0 3 7 】

図 9 に示すように、駆動部 3 2 0 は、圧電材料からなる略円板状の本体 3 2 2 の中心には、第 1 アーム 3 1 0 の軸 3 1 6 が挿通される穴 3 2 3 が形成されている。本体 3 2 2 には、直径方向に延在する 2 つの切り欠き 3 2 4 a, 3 2 4 b が形成されている。本体 3 2 2 の上面には、各切り欠き 3 2 4 a, 3 2 4 b の両側に沿って突起 3 2 6 a, 3 2 6 b, 3 2 6 c, 3 2 6 d が上向きに形成されている。本体 3 2 2 の裏面は、図 8 に示すように、各切り欠き 3 2 4 a, 3 2 4 b とは直角方向に接着部 3 2 5 a (図示せず), 3 2 5 b が形成されている。駆動部 3 2 0 は、その穴 3 2 3 に軸 3 1 6 が挿通され第 1 アーム 3 1 0 の上に駆動部 3 2 0 が重ねられた状態で、その接着部 3 2 5 a (図示せず), 3 2 5 b と、第 1 アーム 3 1 0 の上面の接着部 3 1 4 a, 3 1 4 b との間がそれぞれ接着固定される。

【 0 0 3 8 】

本体 3 2 2 の上面には、切り欠き 3 2 4 a, 3 2 4 b と接着部 3 2 5 a (図示せず), 3 2 5 b により区画された 4 つの領域に、それぞれ電極 3 2 8 a, 3 2 8 b, 3 2 8 c, 3 2 8 d が形成されている。また、本体 3 2 2 の下面には、全体的に一つの電極が形成されている。

【 0 0 3 9 】

第 2 アーム 3 3 0 の基端部 3 3 0 t には、第 1 アーム 3 1 0 の軸 3 1 6 が挿通される穴 3 3 3 が形成され、第 2 アーム 3 3 0 が軸 3 1 6 を中心に回転自在に配置されるようになっている。第 2 アーム 3 3 0 は、軸 3 1 6 に固定されたキャップ 3 5 0 で上端が押さえられたばね 3 4 0 の下端により、駆動部 3 2 0 に押圧され、その下面が駆動部 3 2 0 の各突起 3 2 6 a, 3 2 6 b, 3 2 6 c, 3 2 6 d に摩擦係合するようになっている。

【 0 0 4 0 】

第 2 アーム 3 3 0 を回転駆動するためには、駆動部 3 2 0 の下面の電極と、上面の各電極 3 2 8 a, 3 2 8 b, 3 2 8 c, 3 2 8 d との間に電圧を印加する。例えば、互いに隣接する電極 3 2 8 a, 3 2 8 b, 3 2 8 c, 3 2 8 d のうち一方 3 2 8 a, 3 2 8 c と駆動部 3 2 0 の下面の電極との間に図 5 (a) の鋸歯状波形の電圧を印加し、他方 3 2 8 b, 3 2 8 d と駆動部 3 2 0 の下面の電極との間に図 5 (b) の逆向き鋸歯状波形の電圧を印加する。これにより、駆動部 3 2 0 の本体 3 2 2 は、駆動部 3 2 0 の下面の電極と上面の各電極 3 2 8 a, 3 2 8 b, 3 2 8 c, 3 2 8 d との間の各部分が電圧印加方向（厚さ方向）に対して垂直方向（面方向）に伸縮する。本体 3 2 2 は、径方向に切り欠き 3 2 4 a, 3 2 4 b が形成され、切り欠き 3 2 4 a, 3 2 4 b と直角方向に第 1 アーム 3 1 0 に接着されているので、電圧印加により、突起 3 2 6 a, 3 2 6 b, 3 2 6 c, 3 2 6 d は、いずれも周方向一側には相対的に緩やか、周方向他側には急に移動する。これにより、第 2 アーム 3 3 0 を周方向一側に回転させることができる。

【 0 0 4 1 】

以上説明したように、上記各実施形態の駆動装置によれば、被駆動体を駆動するために圧電素子と被駆動体との間に介在する駆動軸等の部材がないので、駆動装置を一層の小型化・薄型化および低コスト化することができる。

【 0 0 4 2 】

なお、本発明は上記各実施形態に限定されるものではなく、その他種々の態様で実施可能である。

【 0 0 4 3 】

例えば、圧電素子の固定部と摩擦係合部とが離れると、直進性が低下するおそれがある。この場合、圧電素子が被駆動体にガイドを設ければよいが、ガイドによる摩擦が駆動に悪影響を与えないよう考慮する必要がある。

【 0 0 4 4 】

例えば、図 2 の駆動部 2 0 の代わりとして、図 1 1 (a) に示すように凸部 2 1 s を有する略長方形の 3 個の圧電素子 2 1 a を基板 1 0 a に配設してもよい。圧電素子 2 1 a の凸部 2 1 s のない側の下面部 2 1 t を基板 1 0 a に接着して、その接着部 1 5 a を起点に伸縮させる。凸部 2 1 s はロータ 3 0 に摩擦係合している。この構成では、切り欠きと凸部を有する部材 2 0 を必要としないので、製造が容易である。

【 0 0 4 5 】

また、図 1 1 (b) に示すように、圧電素子 2 1 b を基板 1 0 b に対して斜めに配設して、圧電素子 2 1 b の高い位置の端部 2 1 x をロータ 3 0 と摩擦係合してもよい。圧電素子 2 1 b の低い側の端部 2 1 y を基板 1 0 b に接着して、その接着部 1 5 b を起点に伸縮させる。この構成では、圧電素子 2 1 b の形状がさらに単純になるので、製造がさらに容易になる。

【 0 0 4 6 】

同様に、図 7 においても突起部を有する駆動部 2 2 0 を用いているが、図 1 1 (c) に示すように圧電素子 2 2 0 c を斜めに配設することで凸部のない駆動部にすることができる。圧電素子 2 2 0 c の低い側の端部 2 2 0 y を基板 2 1 0 c に接着して、その接着部 2 1 8 c を起点に伸縮させる。

【 0 0 4 7 】

また、図 7 において、基板 2 1 0 の支持台 2 1 2 に駆動部 2 2 0 を接着固定しているが、基板 2 1 0 の平面部分に直接接着固定してもよい。駆動部の端部だけを接着固定して、それ以外の底面部を基板と接触する状態で移動させても動きに支障はなかった。この構成では、駆動部及び基板の形状が単純になるので、製造が容易になる。

【図面の簡単な説明】

【図 1】 従来の駆動装置の斜視図である。

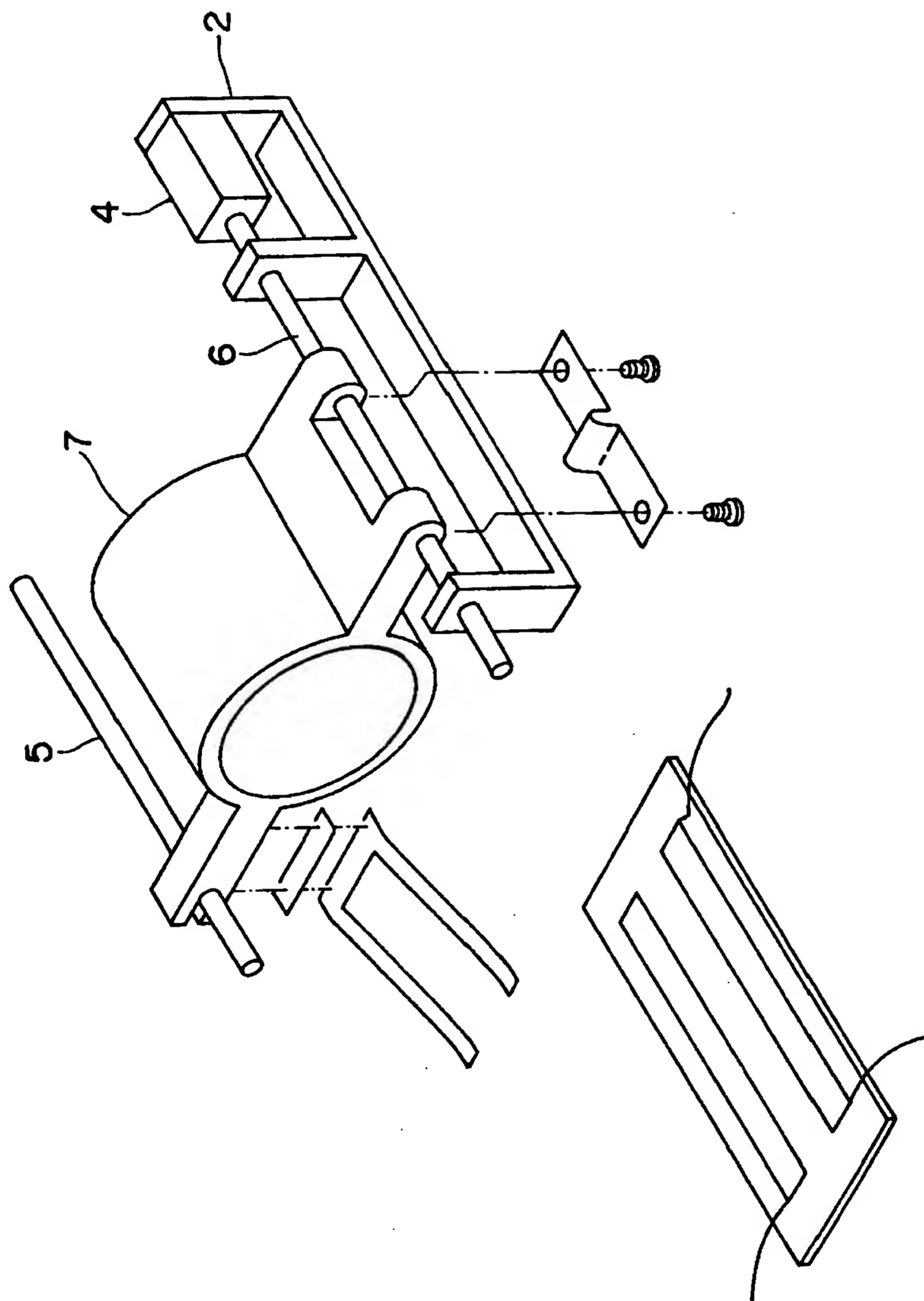
- 【図 2】 本発明の第 1 実施形態の駆動装置の分解斜視図である。
- 【図 3】 図 2 の電極間に印加する電圧の波形図である。
- 【図 4】 本発明の第 2 実施形態の駆動装置の断面図である。
- 【図 5】 図 4 の電極間に印加する電圧の波形図である。
- 【図 6】 図 4 の線 VI-VI に沿って見た、駆動部の平面図である。
- 【図 7】 図 4 の駆動装置の変形例である。
- 【図 8】 本発明の第 3 実施形態の駆動装置の要部分解斜視図である。
- 【図 9】 図 8 の駆動部の平面図である。
- 【図 1 0】 図 8 の駆動装置の全体分解斜視図である。
- 【図 1 1】 変形例の要部説明図である。

【符号の説明】

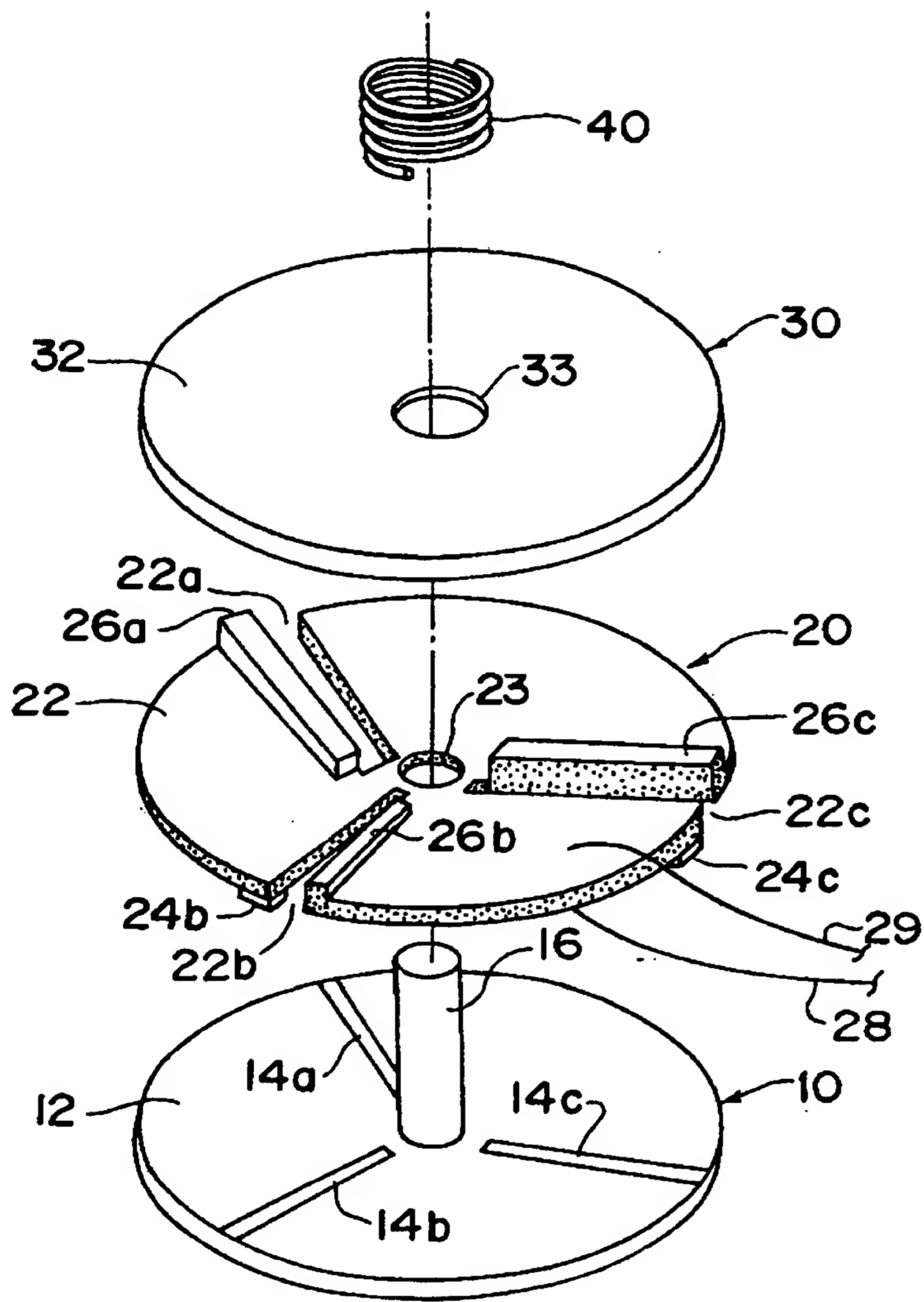
- 2 0, 1 2 0, 2 2 0, 3 2 0 駆動部（圧電素子）
- 3 0 ロータ（被駆動体）
- 1 3 0, 2 3 0 テーブル（被駆動体）
- 3 3 0 第 2 アーム（被駆動体）

【書類名】 図面

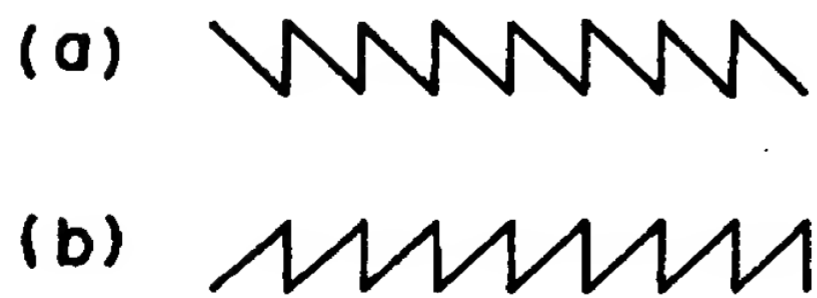
【図 1】



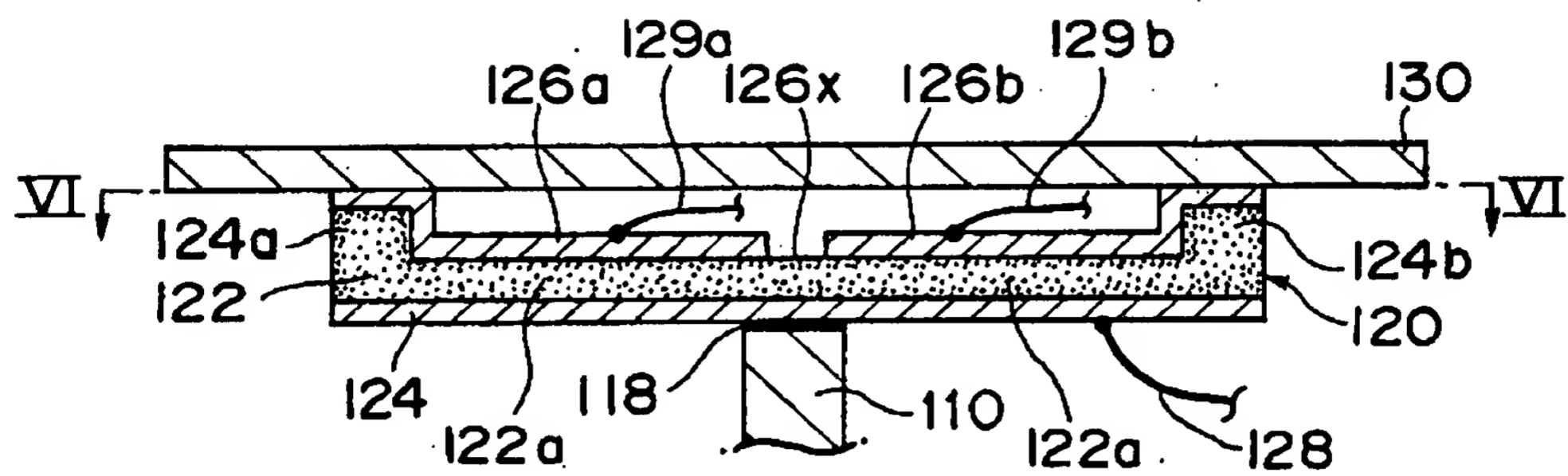
【図 2】



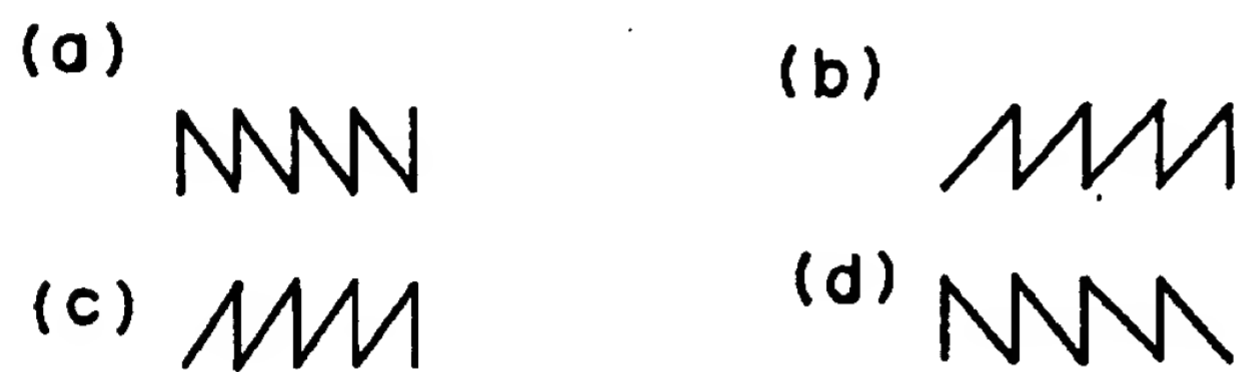
【図 3】



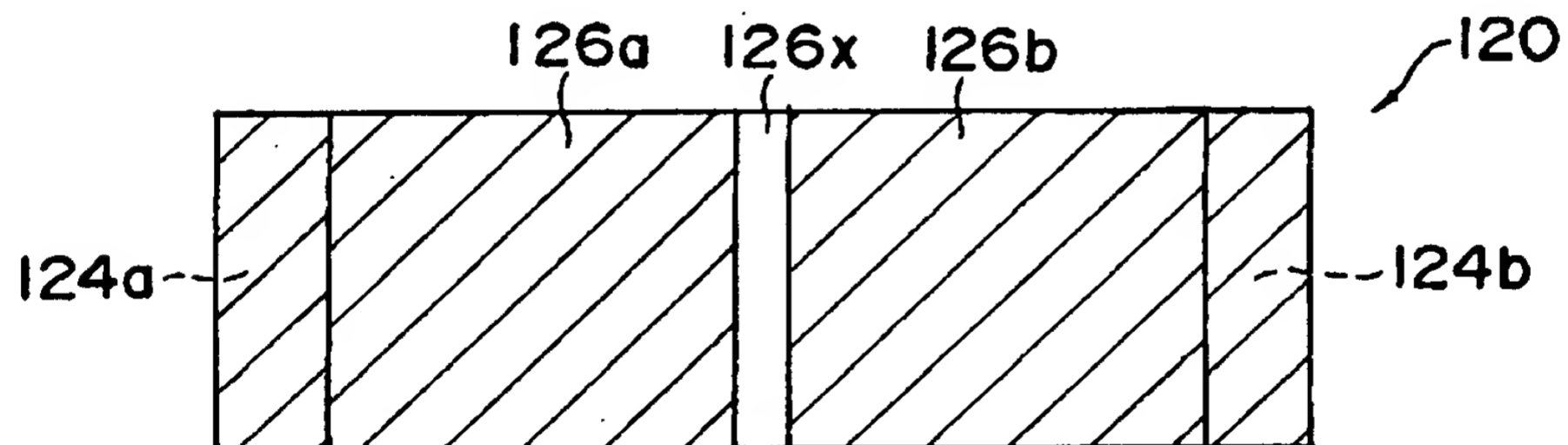
【図 4】



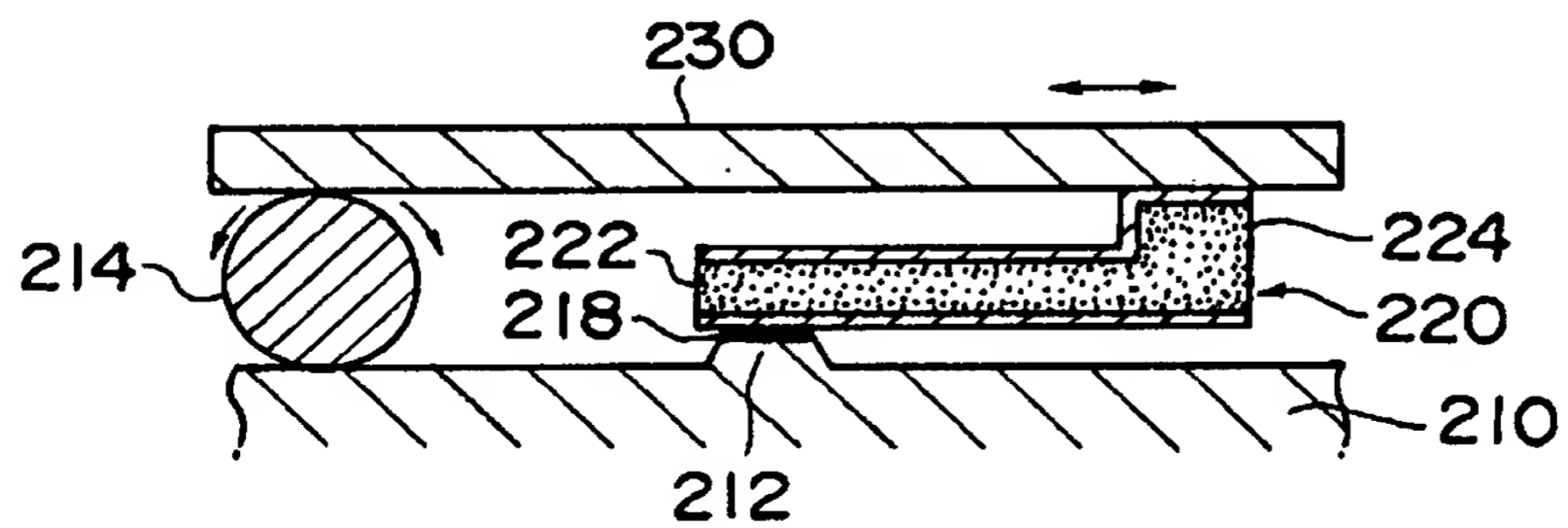
【図 5】



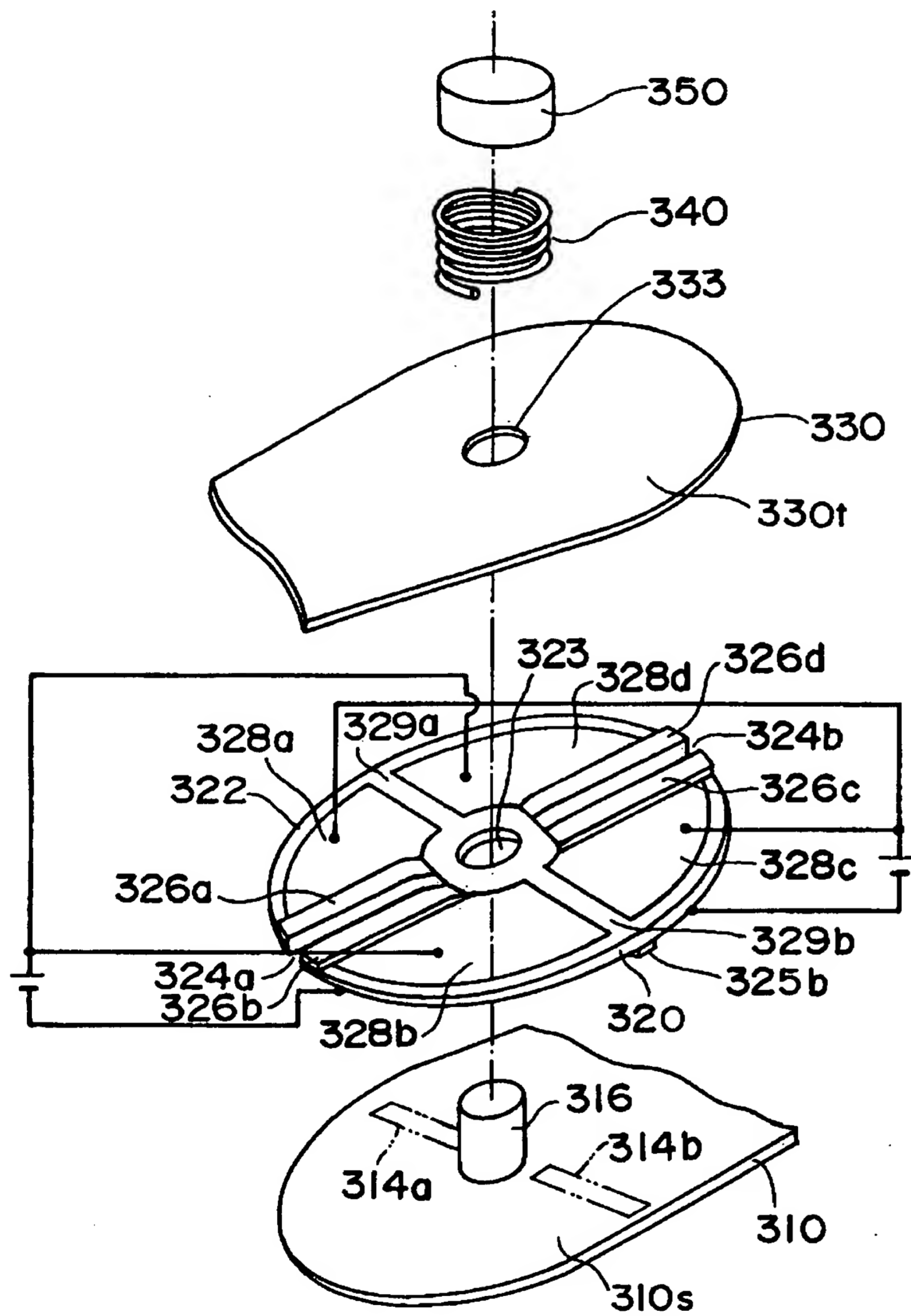
【図 6】



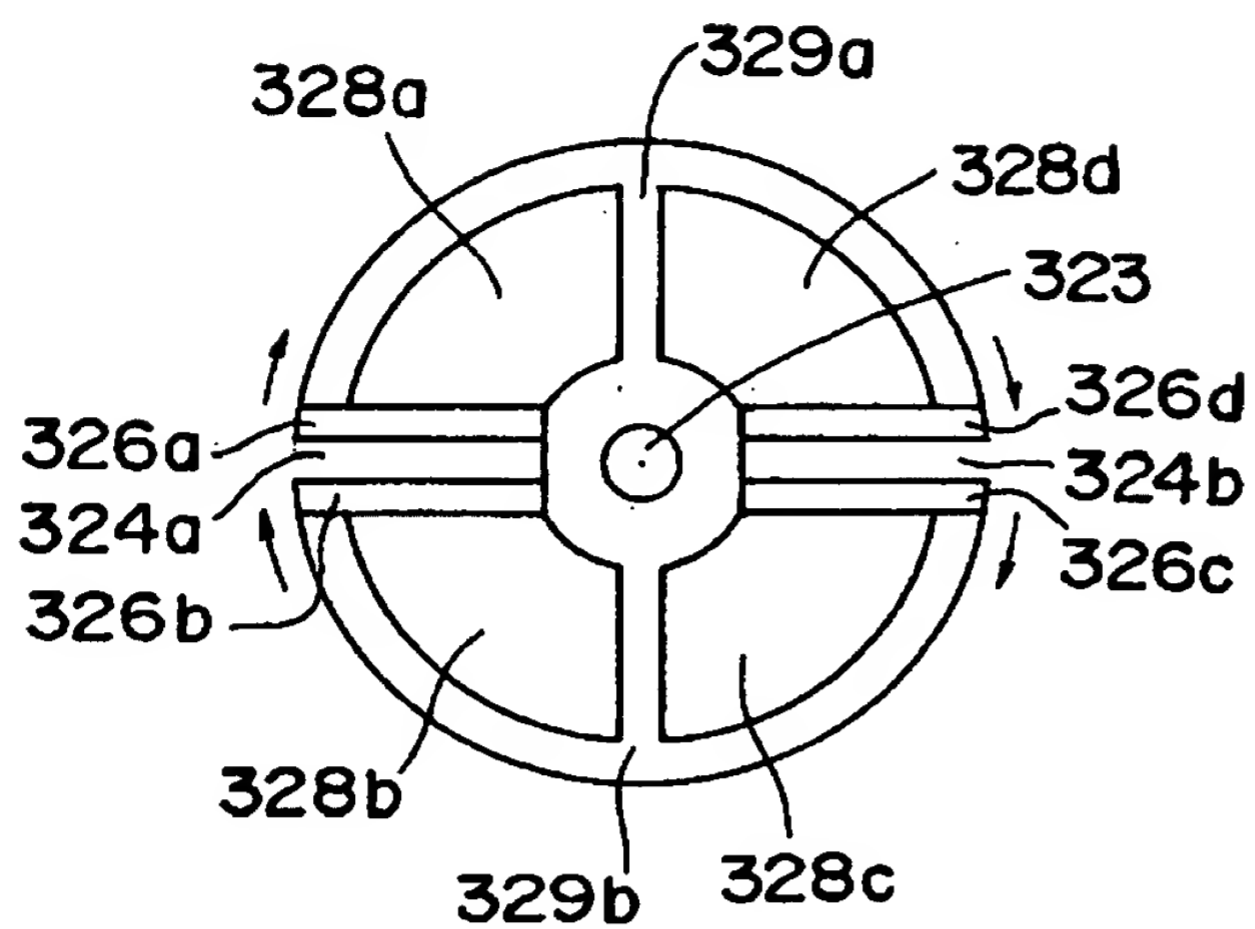
【図 7】



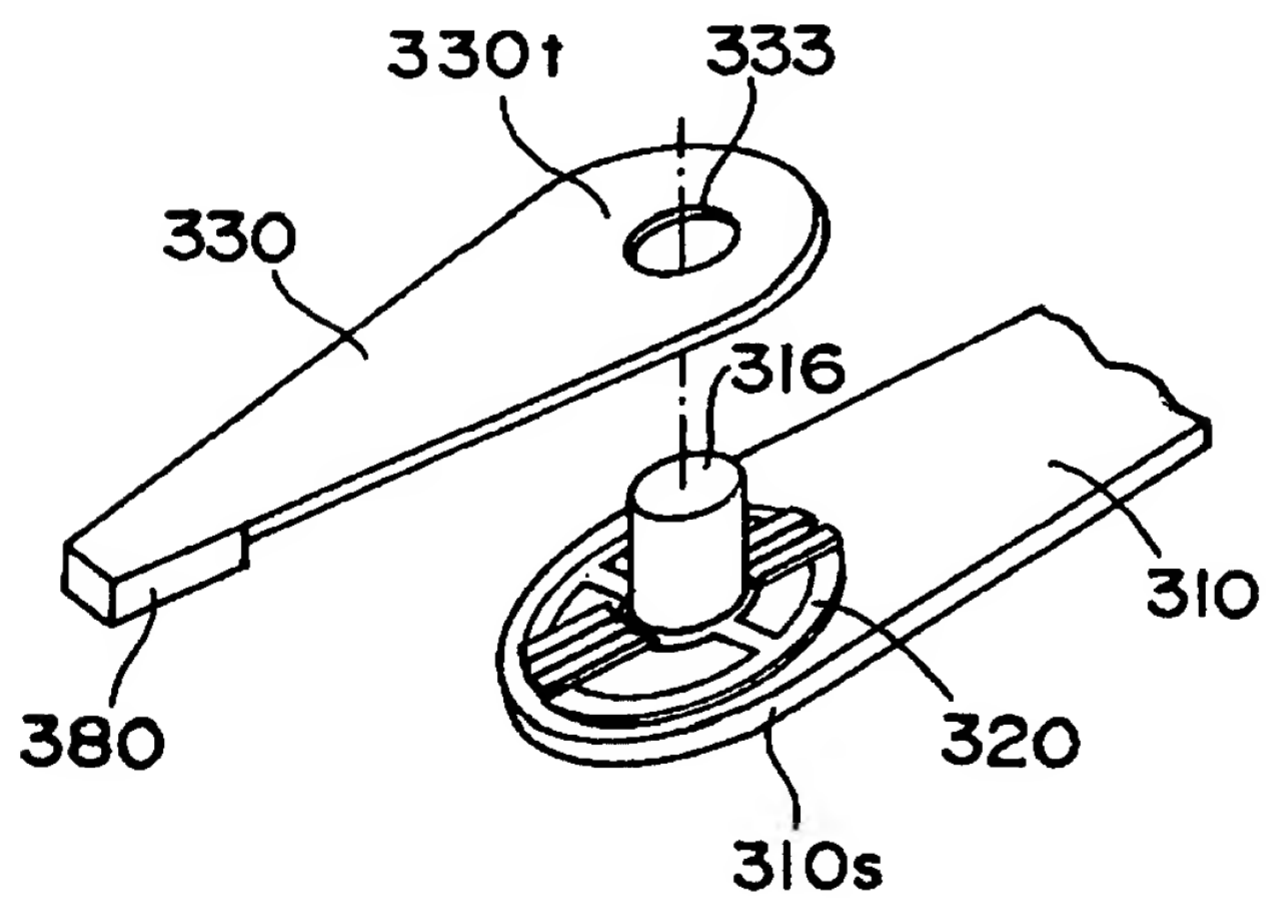
【図 8】



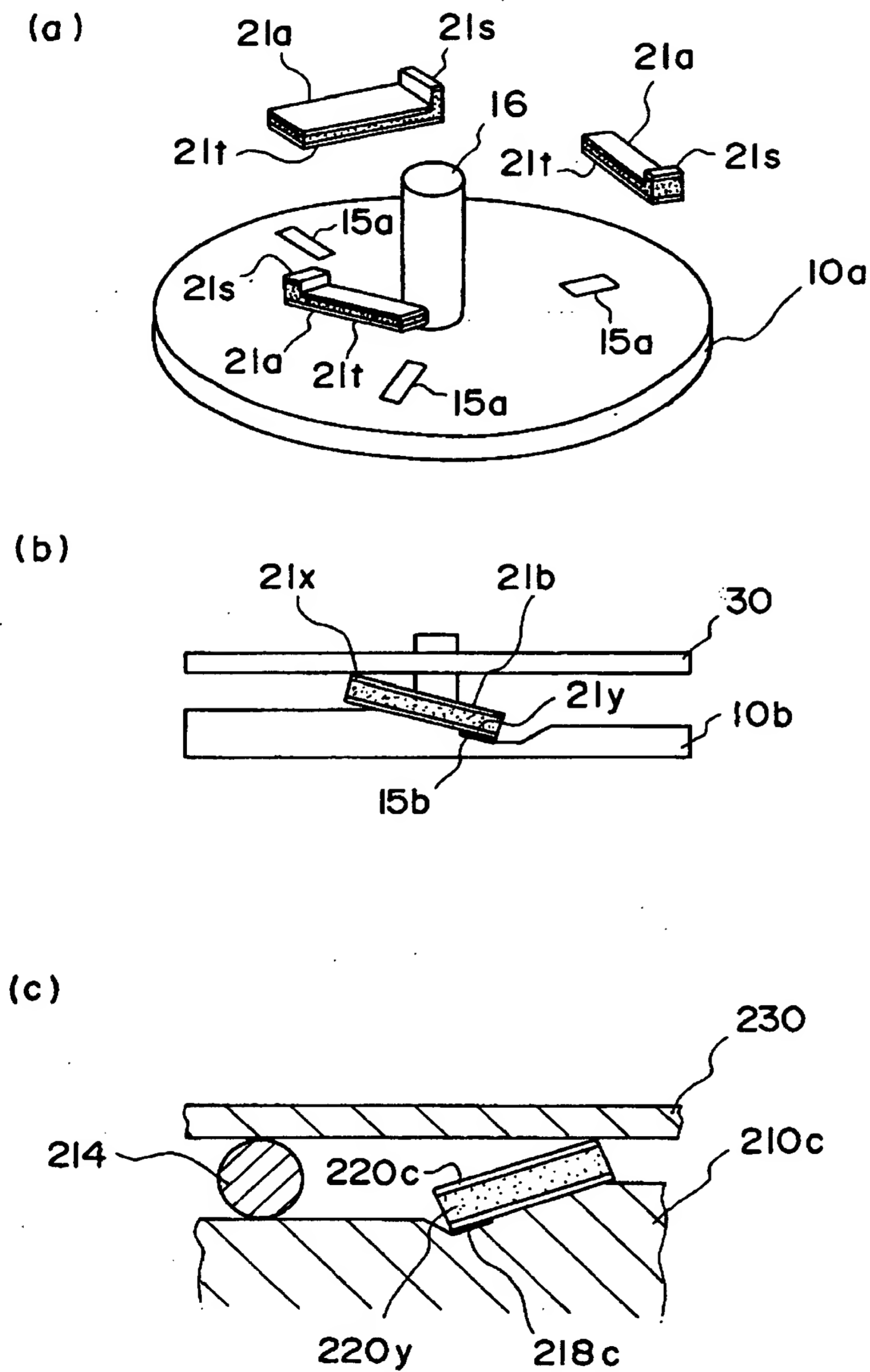
【図 9】



【図 1 0】



【図 1 1】



【書類名】 要約書

【要約】

【課題】 被駆動体を駆動するために圧電素子と被駆動体との間に介在する部材がない駆動装置を提供する。

【解決手段】 一端 2 4 a (図示せず), 2 4 b, 2 4 c を静止部材 1 0 に固定された圧電素子 2 0 と、圧電素子 2 0 の他端 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c に摩擦係合されている被駆動体 3 0 と、圧電素子 2 0 に、一端 2 4 a (図示せず), 2 4 b, 2 4 c と他端 2 6 a, 2 6 b, 2 6 c との間における伸びの速度と縮みの速度とを異ならせるように電圧を印加する圧電素子駆動手段 2 8, 2 9 とを有する。

【選択図】 図 2

出 願 人 履 歴 情 報

識別番号 [0 0 0 0 0 6 0 7 9]

1. 変更年月日 1 9 9 4 年 7 月 2 0 日

[変更理由] 名称変更

住 所 大阪府大阪市中央区安土町二丁目 3 番 1 3 号 大阪国際ビル

氏 名 ミノルタ株式会社